

10/584 925

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局



(43) 国際公開日
2006 年 10 月 26 日 (26.10.2006)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2006/112077 A1

- (51) 国際特許分類:
B25J 9/10 (2006.01) B25J 19/00 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2005/021848
- (22) 国際出願日: 2005 年 11 月 29 日 (29.11.2005)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願2005-097414 2005 年 3 月 30 日 (30.03.2005) JP
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 松下電器産業株式会社 (MATSUSHITA ELECTRIC INDUSTRIAL CO., LTD.) [JP/JP]; 〒5718501 大阪府門真市大字門真 1006 番地 Osaka (JP).
- (72) 発明者; および
- (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 岩井 清次 (IWAI, Seiji). 大原 隆靖 (OHARA, Takayasu).
- (74) 代理人: 岩橋 文雄, 外 (IWAHASHI, Fumio et al.); 〒5718501 大阪府門真市大字門真 1006 番地 松下電器産業株式会社内 Osaka (JP).

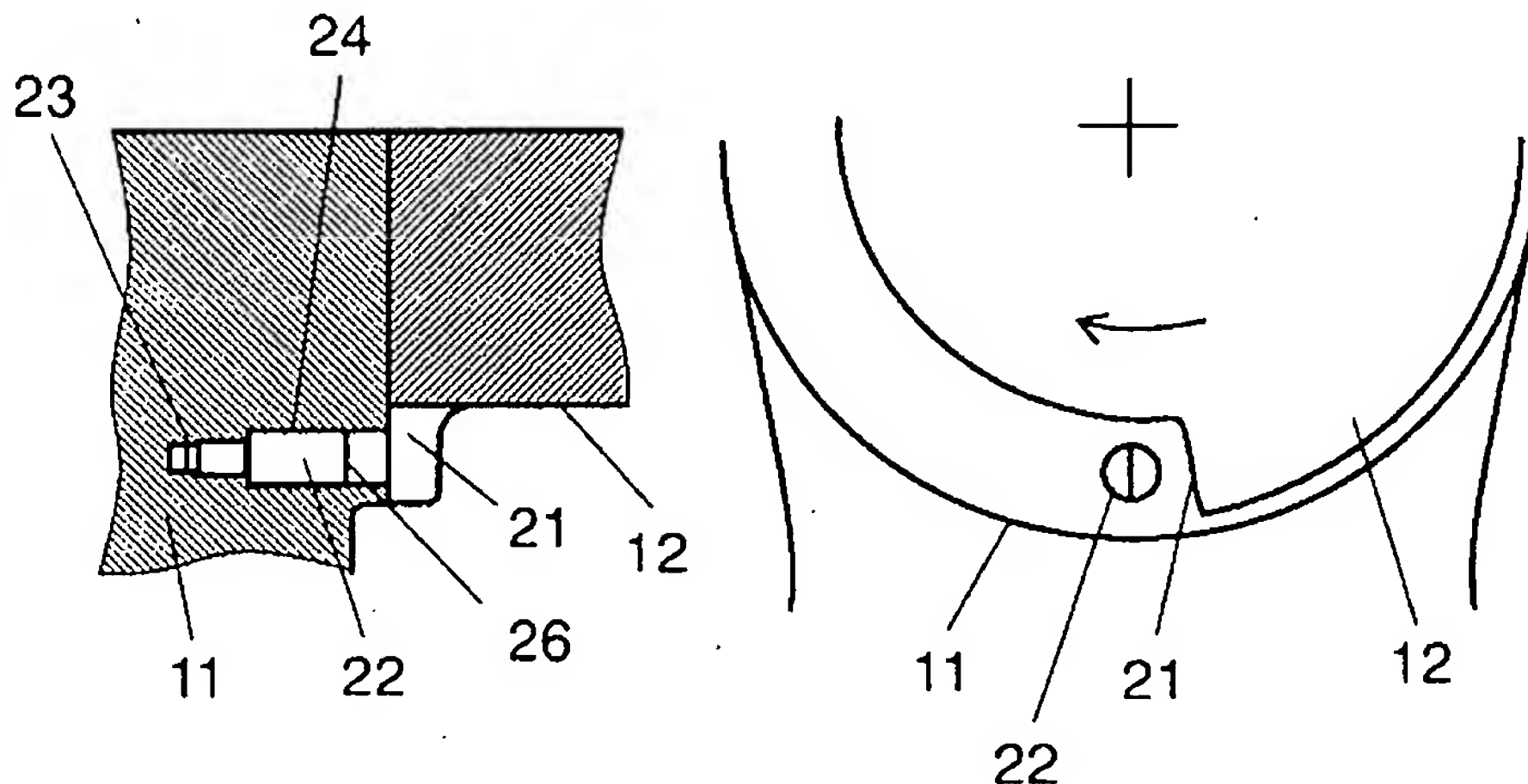
- (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, KE, KG, KM, KN, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.
- (84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:
— 国際調査報告書

2 文字コード及び他の略語については、定期発行される各 PCT ガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

(54) Title: INDUSTRIAL ROBOT

(54) 発明の名称: 産業用ロボット



(57) Abstract: An industrial robot, comprising a joint part having a mounting part (23) for burying a positioning member in one or both of relatively rotating two members and a guide part (24) for protrusively sliding the positioning member (22) thereon. Also, a lubricating material sump groove and a projected position marker indicating a prescribed projection amount are formed in the side surface of the positioning member. Thus, an origin adjusting device accurately manufacturable at low cost and requiring extremely less labor can be provided.

(57) 要約: 産業用ロボットの関節部であって、相対回転する 2 部材の一方または両方に位置決め部材 (22) を埋設する取り付け部 (23) と、位置決め部材 (22) が突出可能に摺動する案内部 (24) を有する。また、位置決め部材の側面部に、潤滑材の溜まり溝及び所定の突出量を示す突出位置マーカを設けた。これにより、安価でかつ高精度で手間の極めて少ない原点調整装置を提供する。

WO 2006/112077 A1